



UNIVERSIDADE FEDERAL DO PARÁ  
CAMPUS UNIVERSITÁRIO DE TUCURUÍ  
FACULDADE DE ENGENHARIA ELÉTRICA

**TÍTULO DO TRABALHO**

**OSÉIAS DIAS DE FARIAS**

Tucuruí-PA

2023



UNIVERSIDADE FEDERAL DO PARÁ  
CAMPUS UNIVERSITÁRIO DE TUCURUÍ  
FACULDADE DE ENGENHARIA ELÉTRICA

**OSÉIAS DIAS DE FARIAS**

**TÍTULO DO TRABALHO**

Trabalho de conclusão de curso apresentado ao colegiado da Faculdade de Engenharia Elétrica, do Campus Universitário de Tucuruí, da Universidade Federal do Pará, como requisito necessário para obtenção do título de Bacharel em Engenharia Elétrica.

**Orientador:** Prof. Dr. Rphael Barros Teixeira

Tucuruí-PA

2023

UNIVERSIDADE FEDERAL DO PARÁ  
CAMPUS UNIVERSITÁRIO DE TUCURUÍ  
FACULDADE DE ENGENHARIA ELÉTRICA

**TÍTULO DO TRABALHO**

**AUTOR: OSÉIAS DIAS DE FARIAS**

TRABALHO DE CONCLUSÃO DE CURSO SUBMETIDO À BANCA EXAMINADORA APRO-  
VADA PELO COLEGIADO DA FACULDADE DE ENGENHARIA ELÉTRICA, SENDO JULGADO  
.....

BANCA EXAMINADORA:

---

Prof. Dr. Raphael Barros Teixeira  
Orientador / UFPA-CAMTUC-FEE

---

Prof. Dr. NOME PRIMEIRO AVALIADOR  
Membro 1 / UFPA-CAMTUC-FEE

---

Prof. Dr. NOME PRIMEIRO AVALIADOR  
Membro 2 / UFPA-CAMTUC-FEE

# Resumo

Resumo aqui

**Palavras Chave:** .

# Abstract

Texto do abstract (inglês)

**Keywords:** Palavras chave em inglês.

# SUMÁRIO

---

Resumo . . . . .	iv
Abstract . . . . .	v
Sumário . . . . .	vi
<b>1</b>	<b>INTRODUÇÃO . . . . . 1</b>
1.1	Justificativa . . . . . 1
1.2	Objetivos . . . . . 1
1.3	Escopo do Trabalho . . . . . 1
<b>2</b>	<b>REVISÃO BIBLIOGRÁFICA . . . . . 2</b>
2.1	Modelagem e Controle de Sistemas . . . . . 2
2.1.1	<i>Transformada Laplace</i> . . . . . 2
2.1.2	<i>Transformada Z</i> . . . . . 2
2.1.3	<i>Espaço de Estados</i> . . . . . 2
2.2	Identificação de Sistemas . . . . . 2
<b>3</b>	<b>SIMULADOR E PROTÓTIPO DO AEROPÊNDULO . . . . . 3</b>
3.1	Prototipagem . . . . . 4
3.1.1	<i>Parte estrutural do sistema</i> . . . . . 4
3.1.2	<i>Parte Elétrica do sistema</i> . . . . . 4
3.1.3	<i>Montagem do Protótipo</i> . . . . . 4
3.2	Simulador usando Python . . . . . 4
3.2.1	<i>Linguagem Python</i> . . . . . 4
3.2.2	<i>Biblioteca VPython</i> . . . . . 4
3.2.3	<i>Simulador Gráfico</i> . . . . . 4
<b>4</b>	<b>DESENVOLVIMENTO . . . . . 5</b>
4.1	Fundamentação Teórica . . . . . 5
4.2	Modelagem Matemática . . . . . 5
4.2.1	<i>Modelo Matemático do Motor CC Série</i> . . . . . 5
4.2.2	<i>Modelo Matemático do Aeropêndulo</i> . . . . . 5
4.2.3	<i>Junção dos dois Modelos</i> . . . . . 5

4.3	Modelo do Aeropêndulo por Identificação de Sistemas . . . . .	5
5	PROJETO DE CONTROLADORES . . . . .	6
5.1	Projeto de Controle por LGR . . . . .	7
5.1.1	<i>Obtendo o Controlador</i> . . . . .	7
5.1.2	<i>Discretização do controlador Transformada Z</i> . . . . .	7
5.1.3	<i>Implementação do Controlador usando o Arduino Nano</i> . . . . .	7
5.2	Projeto de Controle por Espaço de Estados . . . . .	7
5.2.1	<i>Obtendo o Controlador</i> . . . . .	7
5.2.2	<i>Discretização do controlador Transformada Z</i> . . . . .	7
5.2.3	<i>Implementação do Controlador usando o Arduino Nano</i> . . . . .	7
5.3	Interface Gráfica Plotagem dos Estados do Sistema . . . . .	7
5.3.1	<i>Obtendo o Controlador</i> . . . . .	7
5.3.2	<i>Discretização do controlador Transformada Z</i> . . . . .	7
6	RESULTADOS E DISCUSSÕES . . . . .	8
7	CONCLUSÃO . . . . .	9
7.0.1	<i>Considerações Finais</i> . . . . .	9
7.0.2	<i>Trabalhos Futuros</i> . . . . .	9
	REFERÊNCIAS . . . . .	10

---

# INTRODUÇÃO

---

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

## 1.1 Justificativa

## 1.2 Objetivos

## 1.3 Escopo do Trabalho



---

## REVISÃO BIBLIOGRÁFICA

---

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

### 2.1 Modelagem e Controle de Sistemas

#### 2.1.1 *Transformada Laplace*

#### 2.1.2 *Transformada Z*

#### 2.1.3 *Espaço de Estados*

### 2.2 Identificação de Sistemas

---

## SIMULADOR E PROTÓTIPO DO AEROPÊNDULO

---

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

## **3.1 Prototipagem**

### ***3.1.1 Parte estrutural do sistema***

### ***3.1.2 Parte Elétrica do sistema***

### ***3.1.3 Montagem do Protótipo***

## **3.2 Simulador usando Python**

### ***3.2.1 Linguagem Python***

### ***3.2.2 Biblioteca VPython***

### ***3.2.3 Simulador Gráfico***

---

## DESENVOLVIMENTO

---

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

### 4.1 Fundamentação Teórica

### 4.2 Modelagem Matemática

#### 4.2.1 *Modelo Matemático do Motor CC Série*

#### 4.2.2 *Modelo Matemático do Aeropêndulo*

#### 4.2.3 *Junção dos dois Modelos*

### 4.3 Modelo do Aeropêndulo por Identificação de Sistemas

---

## PROJETO DE CONTROLADORES

---

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

## **5.1 Projeto de Controle por LGR**

### ***5.1.1 Obtendo o Controlador***

### ***5.1.2 Discretização do controlador Transformada Z***

### ***5.1.3 Implementação do Controlador usando o Arduino Nano***

## **5.2 Projeto de Controle por Espaço de Estados**

### ***5.2.1 Obtendo o Controlador***

### ***5.2.2 Discretização do controlador Transformada Z***

### ***5.2.3 Implementação do Controlador usando o Arduino Nano***

## **5.3 Interface Gráfica Plotagem dos Estados do Sistema**

### ***5.3.1 Obtendo o Controlador***

### ***5.3.2 Discretização do controlador Transformada Z***

---

## RESULTADOS E DISCUSSÕES

---

---

## CONCLUSÃO

---

### ***7.0.1 Considerações Finais***

### ***7.0.2 Trabalhos Futuros***



## REFERÊNCIAS

---

---